

非自主月球车							
图形回传间隔（时间延迟）	0 秒（例）	2	3	5	10		
在当前时间延迟下完成挑战所花的时间	27s	1m30s	2m42s	3m15s	没完成		
全自主月球车							
图形回传间隔（时间延迟）	0 秒（例）	2	3	5	10		
在当前时间延迟下完成挑战所花的时间	15s	19s	28s	15s	24s		

思考题：

1. 分析一下【控制月球车数据记录表】中记录的挑战数据，说一说你操控两种月球车的感受。

根据【控制月球车数据记录表】中的记录数据，我操控非自主月球车时感受到了巨大的操作压力，尤其是随着延迟时间的增加，需要更高程度的预判与耐心，这导致用时不断增加，并且在 10 秒延迟时因为判断错误而导致任务失败。相反，全自主月球车的性能表现一致稳定，不受延迟影响，始终保持在 30 秒内到达目的地，显示出极佳的自动化与自主导航能力。

2. 如果你是探月工程的指挥官，你会选择人来控制的 非自主月球车，还是自己巡航的 全自主月球车 去执行探月任务？为什么？

如果我是探月工程的指挥官，我会选择全自主月球车去执行探月任务。原因在于全自主车辆在延迟较大的环境下，仍能稳定执行任务，不会像非自主月球车那样随着延迟时间的增加而大幅增加用时或失败的风险，这在避免潜在损失与提升任务效率上有非常明显的优势。

3. 通过这个挑战，你体会到为什么对于太空中的机器人，大部分都要做成自主机器人了吗？说说你的体会。

通过这个挑战，我体会到了为什么太空探索中的机器人往往都是自主型的。太空环境中，通信延迟是不可避免的因素，而自主机器人能够在没有或延迟的指令下独立完成预设任务，即使在复杂的环境中也能做到准确导航与操作。全自主机器人减少了对人类操作者的依赖，降低了延迟带来的负面影响，最大程度提高了任务的可靠性和成功率。预计未来，随着 AI 技术的发展，全自主机器人将在探月、探火星以及更远的太空任务中发挥更加关键的作用。